PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 2000046288 A

(43) Date of publication of application: 18.02.00

(51) Int, CI

F16M 11/20 B65G 51/00 B65G 54/02 F16M 11/42

(21) Application number 10262677

(22) Date of filing: 17.09.98

(30) Priority:

29.05.98 JP 10148774

(71) Applicant

TOKYO DENKI KOMUSHO CO

LTD

(72) Inventor:

KONNO KENICHI

(54) CAMERA CONVEYING DEVICE UTILIZING PRESSURE FLUID

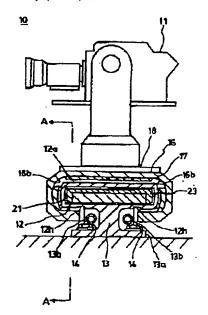
(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To perform observation of an internal part at a place where entrance of a person is not permitted and an electric motor is not used, and to high- efficiently, safely, and reliably convey a camera to an object moving at a high speed.

SOLUTION: This conveying device 10 comprises a pipe 12, formed of a nonmagnetic material, arranged along the conveyance route of a camera 11, a support member 13 protruded from the outer surface of the pipe to fix it on a conveyance route; an outer running body 16 fitted in the part, except the support member of the pipe, constituted movably along the outer surface of the pipe 12, provided on an inner surface with an outer magnetic body 17, and provided on an outer surface with a cameral 11, and an inner running body 21 inserted in the pipe 12 and constituted movably in the pipe 12 by pressure fluid fed in the pipe 12, and provided on an outer surface with an inner magnetic body 23. One or both of an outer magnetic body 17 and an inner magnetic body 23 are magnetized and movement of the inner running body 21

and movement of the outer running body 16 are moved by a magnetic attraction force.

COPYRIGHT (C)2000, JPO



		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
	•			
		V. F		
		*- *****		
				4".
	× ,\$			
		.iu	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	. 3			
-				,
				•
				×
	Α,			
£1				
		:		
		e ab a		
J				
		8) 0 mg		
		£		
		6		
		· • • • • • • • • • • • • • • • • • • •		•
		i i i i i i i i i i i i i i i i i i i		
		netsign of the second		•
				S
	*			*
				. .
		* ·		
		x():		7
		Ģ.		
	4		·	
	A.F			
	-			

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2000-46288 (P2000-46288A)

(43)公開日 平成12年2月18日(2000.2.18)

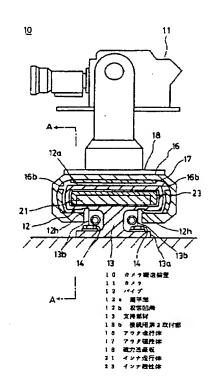
(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	FΙ	テーマコード(参考)
F 1 6 M 11/20		F 1 6 M 11/20	B 3F021
			Q
B65G 51/00		B 6 5 G 51/00	
54/02		54/02	
F 1 6 M 11/42	·	F 1 6 M 11/42	
		審査請求 未請求 請求項の数1	2 OL (全 9 頁)
(21)出願番号	特願平10-262677	(71)出願人 391037814	
		株式会社東京電▲気▼	工務所
(22)出願日	平成10年9月17日(1998.9.17)	東京都港区新橋6丁目	9番7号
		(72)発明者 今野 建一	
(31)優先権主張番号	特願平10-148774	神奈川県厚木市旭町!	丁自22番20号 協和
(32)優先日	平成10年5月29日(1998.5.29)	工業株式会社内	:
(33)優先権主張国	日本 (JP)	(74)代理人 100105681	
		弁理士 武井 秀彦	
		F ターム(参考) 3F021 AA03 AA06	BA01 CA05 DA03

(54) 【発明の名称】 加圧流体を利用したカメラ搬送装置

(57)【要約】

【課題】人間の立入不能で電動機を使えない場所での内 部観察等を行い、高速で移動する被写体に対してカメラ を能率良く、安全かつ確実に投送する。

【解決手段】搬送装置10はカメラ11の搬送経路に沿って配置される非磁性材からなるパイプ12と、パイプの外面に搬送経路に固設するために突設された支持部材13と、パイプの支持部材を除いた部分に嵌入されパイプ12の外面に沿って移動可能に構成され内面にアウタ磁性体17を有しかつ外面にカメラ11が取付けられるアウタ走行体16と、パイプ12に挿入されパイプ12内に送込まれる加圧流体によりパイプ12内を移動可能に構成され外面にインナ磁性体23を有するインナ 磁性体21とを備える。アウタ磁性体17又はインナ磁性体23のいずれか一方又は双方が磁化されてその磁気吸引力によりインナ走行体21の移動とともにアウタ走行体16が移動するように構成される。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 カメラ(11)の搬送経路に沿って配置される非磁性材からなるバイプ(12)と、

前記パイプ(12)の外面に搬送経路に固設するために突設された支持部材(13)と、

前記パイプ(12)の前記支持部材(13)を除いた部分に嵌入され前記パイプ(12)の外面に沿って移動可能に構成され内面にアウタ磁性体(17)を有しかつ外面に前記カメラ(11)が取付けられるアウタ走行体(16)と、

前記パイプ(12)に挿入され前記パイプ(12)内に送込まれる加圧流体により前記パイプ(12)内を移動可能に構成され外面にインナ礎性体(23)を有するインナ走行体(21)とを備え、

前記アウタ磁性体(17)又は前記インナ磁性体(23)のいずれか一方又は双方が磁化されてその磁気吸引力により前記インナ走行体(21)の移動とともに前記アウタ走行体(16)が移動するように構成されたことを特徴とする加圧流体を利用したカメラ搬送装置。

【請求項3】 カメラ(11)の撥送経路に沿って複数の同一断面形状のパイプ(12)が互いに連結して支持部材(13)により固設され、それぞれのパイプ(12)の一端の外周面に接続用凹溝(12b)が形成され、それぞれパイプ(12)の他端に前記接続用凹溝(12b)に嵌入可能な環状凸部(12c)が形成された請求項1又は2記載のカメラ搬送装置。

【請求項4】 それぞれのパイプ(12)の両端の外面に1 又は2以上の接続用第1取付部(12d)が突設され、隣接 する前記接続用第1取付部(12d)を互いに連結すること により複数のパイプ(12)が互いに連結されるように構成 された請求項3記載のカメラ扱送装置。

【請求項5】 支持部材(13)が少なくともバイブ(12)の 両端に設けられ、前記支持部材(13)に1 又は2以上の接 続用第2取付部(13b)が設けられ、隣接する前記接続用 第2取付部(13b)を互いに連結することにより前記支持 部材(13)が互いに連結されるように構成された請求項3 又は4記載のカメラ搬送装置。

【請求項6】 アウタ走行体(16)の内面に全長にわたってパイプ(12)の接続用第1取付部(12d)に嵌入可能な嵌入用凹溝(16b)が形成された請求項4記載のカメラ搬送装置

【請求項7】 アウタ走行体(16)にバイブ(12)の外面を 転動するアウタローラ(16a)が設けられた請求項1ない し6いずれか記載のカメラ搬送装置。

【請求項8】 アウタ走行体(16)のアウタ磁性体(17)又はインナ走行体(21)のインナ磁性体(23)のいずれか一方又は双方が永久磁石である請求項1ないしていずれか記載のカメラ搬送装置。

【請求項9】 バッテリ(32)と、前記バッテリ(32)からの電流によりアウタ走行体(16)のアウタ磁性体(31)を磁化する電磁石と、アウタローラ(16a)の回転により発電して前記バッテリ(32)を充電する発電機(33)とがそれぞれ前記アウタ走行体(16)に取付けられた請求項7記載のカメラ搬送装置。

【請求項10】 インナ走行体(21)が、前記パイプ(12)の内面形状に相応する断面形状を有しかつパイプ(12)内面を転動するインナローラ(21c)が設けられた移動部材(21a)と、前記移動部材(21a)の両端部にそれぞれ設けられ外面が前記パイプ(12)の内面に接触して加圧流体を遮断するシール部材(21b)とを備えた請求項1ないし9いずれか記載のカメラ搬送装置。

【請求項11】 パイプ(12)の外面にその全長にわたって収容凹溝(12h)が形成され、前記収容凹溝(12h)にカメラ(11)を制御する信号線又は前記カメラ(11)からの画像信号線が収容されるように構成された請求項1ないし10いずれか記載のカメラ撥送装置。

【請求項12】 アウタ走行体(16)の上面に磁力遮蔽板(18)が設けられ、前記磁力遮蔽板(18)上にカメラ(11)が取付けられる請求項1ないし11いずれか記載のカメラ搬送装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は加圧流体を利用した モニタカメラ又はTVカメラ等のカメラ撤送装置に関す る。更に詳しくは人間が立入不能な管体内部の観察又は 施設内部の監視、或いは高速で移動する被写体の撮影の ための加圧流体を利用したカメラ搬送装置に関するもの である。

[0002]

【従来の技術】従来、人間が物理的に又は安全上立入不能な管体内部の観察や施設内部の監視を行っために電動による自走式のカメラ搬送装置をその管体や施設の内部に走行させ、そのモニタカメラが映し出す映像により安全にしかも確実に内部の観察や監視を行っている。一方、陸上競技場、アイススケート競技場などで競技の模様をテレビジョン放送する場合には、TVカメラを持ったいわゆるカメラマンが競技者の近傍に位置し、競技者の動きとともに移動して必要な映像をそのカメラにより撮影するか、或いは競技場のスタンドに設置したTVカメラからズームレンズで競技者をクローズアップして移動する競技者を撮影している。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかし、前述した電動による自走式のカメラの搬送装置は有機溶剤や可燃性ガス等の引火性物質を有する場所では電動機の電気火花によって引火の恐れがあるため使用できない。また競技場においては短距離走のように高速で走る競技者を接写しようとしても、カメラを競技者に追従させて撮影するこ

とが極めて難しいため迫力のある映像を得ることができない問題点がある。本発明の目的は、人間の立入不能で電動機を使えない場所での内部観察や監視を行うことができ、或いは高速で移動する被写体に対してカメラを能率良く、安全かつ確実に搬送して明確かつ迫力のある撮影を行うことができる加圧流体を利用したカメラ搬送装置を提供することにある。

【0004】

【課題を解決するための手段】請求項1に係る発明は、 図1に示すように、カメラ11の搬送経路に沿って配置 される非磁性材からなるパイプ12と、パイプ12の外 面に搬送経路に固設するために突設された支持部材13 と、バイブ12の支持部材13を除いた部分に嵌入され パイプ12の外面に沿って移動可能に構成され内面にア ウタ磁性体17を有しかつ外面にカメラ11が取付けら れるアウタ走行体16と、パイプ12に挿入されパイプ 12内に送込まれる加圧流体によりパイプ12内を移動 可能に構成され外面にインナ磁性体23を有するインナ 走行体21とを備え、アウタ磁性体17又はインナ磁性 体23のいずれか一方又は双方が磁化されてその磁気吸 引力によりインナ走行体21の移動とともにアウタ走行。 体16が移動するように構成された加圧流体を利用した カメラ
扱送装置である。この請求項1に係る装置では、 加圧流体によりインナ走行体21をパイプ12に沿って 移動させると、インナ走行体21の移動とともに磁気吸 引力によりアウタ走行体16が移動し、アウタ走行体1 6はパイプ12に沿って外部に取付けられたカメラ11 を搬送する。

【0005】請求項2に係る発明は、請求項1に係る発 明であって、パイプ12がその全長にわたって扁平部1 2aを有し、アウタ走行体16及びインナ走行体21が 扁平部12aに相応した平坦面をそれぞれ有して嵌挿さ れたカメラ搬送装置である。この請求項2に係る装置で は、扁平部12aを有するバイブに嵌挿された平坦面を 有するアウタ走行体16及びインナ走行体21がパイプ 12に対して回転すること防止する。請求項3に係る発 明は、請求項1又は2に係る発明であって、更に図3及 び図4に示すように、カメラ11の搬送経路に沿って複 数の同一断面形状のパイプ12が互いに連結して支持部 材13により固設され、それぞれのパイプ12の一端の 外周面に接続用凹溝12bが形成され、それぞれパイプ 12の他端に接続用凹溝126に嵌入可能な環状凸部1 2 cが形成されたカメラ搬送装置である。この請求項3 に係る装置では、複数の同一断面形状のパイプ12を互 いに連結して、比較的長いカメラ11の搬送経路に沿っ てパイプを配置する。この場合、接続用凹溝12bに環 状凸部12cを嵌入して、いわゆるインロウ接続で連結 することにより加圧流体のバイプ12外への漏れを防 ぎ、かつその連結を容易かつ確実にする。

【0006】請求項4に係る発明は、請求項3に係る発

明であって、それぞれのパイプ12の両端の外面に1又 は2以上の接続用第1取付部12 dが突設され、隣接す る接続用第1取付部12dを互いに連結することにより 複数のパイプ12が互いに連結されるように構成された カメラ搬送装置である。この請求項4に係る装置では、 上記インロウ接続とともにパイプ12の外面に突設した。 隣接する接続用第1取付部12dを互いに連結すること によりパイプ12の接合部分における加圧流体の漏れを 防止する、請求項5に係る発明は、請求項3又は4に係 る発明であって、支持部材13が少なくともパイプ12 の両端に設けられ、支持部材13に1又は2以上の接続 用第2取付部13bが設けられ、隣接する接続用第2取 付部13bを互いに連結することにより支持部材13が 互いに連結されるように構成されたカメラ搬送装置であ る。この請求項与に係る装置では、上記インロウ接続と ともにパイプ12の両端に設けられた支持部材13の隣 接する接続用第2取付部13bを互いに連結して支持部 材13を連結させることにより、支持部材13に一体的 に設けられたパイプ12の接合を確実にしてその接合部 分における加圧流体の漏れを確実に防止する。

【0007】請求項6に係る発明は、請求項4に係る発 明であって、更に図5に示すように、アウタ走行体16 の内面に全長にわたってパイプ12の接続用第1取付部 12dに嵌入可能な嵌入用凹溝16bが形成されたカメ ラ搬送装置である。この請求項6に係る装置では、パイ プ12の連結部分におけるパイプ12の接続用第1取付 部12dに嵌入用凹溝16bが嵌入することにより、パ イプ12の接続用第1取付部12はがアウタ走行体16 を大型化することなく、その移動の妨げとならない。請 求項7に係る発明は、請求項1ないし6いずれかに係る 発明であって、図2及び図5に示すように、アウタ走行 体16にパイプ12の外面を転動するアウタローラ16 aが設けられたカメラ搬送装置である。この請求項7に 係る装置では、アウタローラ16aが転動することによ りアウタ走行体16がパイプ12の外面に沿ってスムー ズに移動する。

【0008】請求項8に係る発明は、請求項1ないし7いずれかに係る発明であって、図1に示すように、アウタ走行体16のアウタ磁性体17又はインナ走行体21のインナ磁性体23のいずれか一方又は双方が永久磁石であるカメラ撤送装置である。この請求項8に係る装置では、永久磁石の磁気吸引力によりインナ走行体21の移動とともにアウタ走行体16が移動する。請求項9に係る発明は、請求項7に係る発明であって、図8に示すように、バッテリ32と、バッテリ32からの電流によりアウタ走行体16のアウタ磁性体31を磁化する電磁石と、アウタローラ16 aの回転により発電してバッテリ32を充電する発電機33とがそれぞれアウタ走行体16に取付けられたカメラ搬送装置である。この請求項9に係る装置では、バッテリ32からの電流により磁化

されたアウタ走行体16のアウタ磁性体31の磁気吸引力によりインナ走行体21の移動とともにアウタ走行体16が移動する。バッテリ32を充電する発電機33をアウタ走行体16に取付けることにより、バッテリの交換又は充電の頻度を減少させる。

【0009】請求項10に係る発明は、請求項1ないし 9いずれかに係る発明であって、図2及び図6に示すよ うに、インナ走行体21が、パイプ12の内面形状に相 応する断面形状を有しかつパイプ12内面を転動するイ ンナローラ21cが設けられた移動部材21aと、移動 部材21aの両端部にそれぞれ設けられ外面がパイプ1 2の内面に接触して加圧流体を遮断するシール部材21 bとを備えたカメラ搬送装置である。この請求項10に 係る装置では、外面がパイプ12の内面に接触するシー ル部材21bが加圧流体による圧力を受け、移動部材2 1aに設けられたインナローラ21cがパイプ12内面 を転動することにより、パイプ12に挿入されたインナ 走行体21をスムーズに移動させる。

【0010】請求項11に係る発明は、請求項1ないし 10いずれかに係る発明であって、図1に示すように、 パイプ12の外面にその全長にわたって収容凹溝12h が形成され、収容凹溝12hにカメラ11を制御する信 号線又はカメラ11からの画像信号線が収容されるよう に構成されたカメラ搬送装置である。この請求項11に 係る装置では、収容凹溝12hに収容された信号線を介 して離れた場所からカメラ11の制御信号を送ることに よりカメラ11を制御することができる。またカメラ1 1から離れた場所にカメラ11からの画像を信号線を介 して送ることができる。請求項12に係る発明は、請求 項1ないし11いずれかに係る発明であって、アウタ走 行体16の上面に磁力遮蔽板18が設けられ、磁力遮蔽 板18上にカメラ11が取付けられるカメラ搬送装置で ある。この請求項12に係る装置では、磁力遮蔽板18 が下方にあるアウタ磁性体17及びインナ磁性体23の 磁力を遮蔽するので、上部に取付けられたカメラ11及 びこのカメラ11を操作する電子機器等が磁力による影 響を受けない。

[0011]

【発明の実施の形態】次に本発明の実施の形態を図面に基づいて詳しく説明する。図1に示すように、カメラ 般送装置10はカメラ11の搬送経路に沿って非磁性材から作られたバイプ12が配置される。バイプ12は断面が横長の長方形状であってその両側面が外方に膨出するよう扁平に形成される。バイプ12の上部における扁平部12aはパイプ12の全長にわたって形成される。パイプ12の下部にはカメラ11を制御する信号線及び画像を伝達する信号線を収容する一対の収容凹溝12hがバイプ12の全長にわたってが形成される。図3及び図4に示すように、バイプ12の両端の外面には第1取付孔12fが形成された一対の接続用第1取付部12dが

突設される。図4に示すように、パイプ12の一端の外。 周面には接続用凹溝12bが形成され、パイプ12の他 端にはパイプ12の接続用凹溝12bに嵌入可能な環状 凸部12cが形成される。この環状凸部12cに連続す るパイプ12の端縁にはパッキン12eが設けられる。 【0012】図1、図3及び図4に示すように、パイプ 12の下面には支持部材13が突設され、この実施の形 態における支持部材13はパイプ12と一体的にパイプ 12の全長にわたって形成される。支持部材13の下端 には設置場所に支持部材13を固定するためのフランジ 13 aが形成され、パイプ12の両端における支持部材 13にはその両側に第2取付孔13cが形成された接続 用第2取付部13bが設けられる。図1に示すように、 支持部材13はフランジ13aを設置ネジ14により設 置場所に取付けることにより、パイプ12をカメラ11 の搬送経路に沿って配置するように構成される。

【0013】図1及び図2に示すように、パイプ12の支持部材13を除いた部分にはアウタ走行体16が嵌入される。更に図5に示すように、アウタ走行体16にはパイプ12の外面を転動するアウタローラ16aがパイプ12を包囲するように前後にそれぞれ設けられ、その内面には全長にわたってパイプ12の接続用第1取付部12d(図3)に嵌入可能な嵌入用凹溝16b(図5)が形成される。図2に詳しく示すように、アウタ走行体16はアウタローラ16aの転動によりパイプ12の外面にはアウタ磁性体である永久礎石17が設けられる。永久礎石17はパイプ12の扁平部12aに相応した平坦面を有するように構成され、アウタ走行体16はその平坦面を上部における扁平部12aに対向するようにパイプ12に嵌入される。

【0014】図1に戻って、アウタ走行体16の外面である上面は平面状に形成され、この上面には磁力遮蔽板18が設けられる。磁力遮蔽板18は磁力遮蔽を有する鉄板が使用され、カメラ11はこの磁力遮蔽板18の上に取付けられる。磁力遮蔽板18は下方にあるアウタ磁性体及びインナ磁性体である永久磁石17、23の磁力を遮蔽して上部に取付けられたカメラ11を操作する電子機器等が磁力による影響を受けないように構成される。なお、この実施の形態におけるカメラ11にはパイプ12の下部の収容凹溝12hに対向する図示しないアンテナが設けられ、アンテナは収容凹溝12hに収容される信号線からの漏洩電波を受信するとともにカメラが最影した映像信号を信号線に伝達するように構成される。

【0015】図1及び図2に示すように、バイブ12にはインナ走行体21が挿入される。更に図6に示すように、インナ走行体21は移動部材21aと、この移動部材21aの両端部に取付ネジ22によりそれぞれ取付けられたシール部材21bとを備え、シール部材21bの

外面はパイプ12の内面に接触して加圧流体を遮断する ように構成される。移動部材21aはパイプ12の内面 形状に相応する断面形状を有し、バイブ12の扁平部1 2aにおける内面を転動するインナローラ21cが前後 の上下にそれぞれ設けられる。このインナ走行体21 は、パイプ12内に送込まれる加圧流体の圧力をシール 部材21 bが受けると、その圧力によりインナローラ2 1 c が転動してパイプ12内を移動可能に構成される。 【0016】移動部材21aの略中央部における上部に はインナ磁性体である永久磁石23が設けられ、永久磁 石23はパイプ12の扁平部12aに相応した平坦面を 有するように構成される。インナ走行体21は平坦面を パイプ12の上部における扁平部12aに対向するよう にパイプ12に挿入され、アウタ走行体16の永久磁石 17及びインナ走行体21の永久磁石23の双方の磁気 吸引力によりインナ走行体21の移動とともにアウタ走 行体16が移動するように構成される。

【0017】なお、図示しないが、パイプ12はカメラ 11の搬送距離に応じて複数本接続される。複数の同一 断面形状のパイプ12はカメラの搬送経路に沿って連結 して支持部材13により固設される。図7に示すよう に、パイプ12の連結は、一のパイプ12の接続用凹溝 126に連結しようとする他のパイプ12の環状凸部1 2 cを嵌入する、いわゆるインロウ接続した後、隣接す る接続用第1及び第2取付部12は、13bをそれぞれ 互いに連結ネジ24により連結することにより行う。連 結ネジ24による連結は、隣接する接続用第1及び第2 取付部12d、13bの第1及び第2取付孔12f、1 3cにそのネジ24を実線矢印で示すように挿通させて ナット25を螺合させることにより行われ、隣接する接 続用第1及び第2取付部12日、136をそれぞれ互い に連結することにより、複数のパイプ12及び支持部材 13は互いに連結され、連結した状態でカメラ11の搬 送経路に沿って配置される。

【0018】このように構成されたカメラ搬送装置の加 圧流体として圧縮空気を使用した動作を説明する。先ず パイプ12の基端近傍に図示しないコンプレッサ等の圧 縮空気発生装置を配置し、このコンプレッサから延びる エアホース(図示せず)とパイプ12の両端とをエア調 整バルブ(図示せず)を介して接続する。また、パイプ 12の下部に形成された一対の収容凹溝12hにはカメ ラ11を制御する図示しない信号線及び画像を伝達する 信号線が収容される。カメラ11を搬送させるにはパイ プ12の基端に接続したエアホースに介装されたエア調 整バルブを開いて圧縮空気を基端側からパイプ12内に 導入する。圧縮空気の導入により、インナ走行体21が 圧縮空気圧によりパイプ12の先端に向かって推進され る。インナ走行体21が推進すると、アウタ走行体16 の永久磁石17及びインナ走行体21の永久磁石23の 双方の磁気吸引力によりアウタ走行体16が移動してア

ウタ走行体16に取付けられたカメラ11がパイプ12 に沿って搬送される。

【0019】複数のパイプ12が連結されている場合に あっては、図7に示すように、一のパイプ12の端縁に 設けられたパッキン12eに他のパイプ12の端縁が当 接してインロウ接続されるので、圧縮空気はパイプ12 外に漏洩しない。このためインナ走行体21の移動中、 空気圧は保持され、インナ走行体21はスムーズに前進 する。また図1~図5に示すように、このインナ走行体 21の移動に伴いアウタ走行体16はアウタローラ16 aの転動によりパイプ12の外面に沿って移動し、パイ プ12の連結部分におけるパイプ12の接続用第1取付 部12dにはアウタ走行体16に形成された嵌入用凹溝 166が嵌入する。このためパイプ12の接続用第1取 付部12 d はアウタ走行体16が移動することの妨げと ならず、そのパイプ12の接続部分における移動がスム **一ズに行われ、振動を与えることなくカメラ11を能率** 良く、安全に搬送する。

【0020】この装置により扱送されるカメラは、その 移動と同時に人間等が立入不能な管体内部や施設内部、 又は設置場所が競技場などでは競技者の動きとともに移 動して必要な映像を撮影する。このカメラ11の制御は 図示しないアンテナが受信する信号線からの漏洩電波の 信号により行われ、撮影された映像は映像信号にされた 後アンテナから収容凹溝12hに収容される信号線に送 信される。カメラを搬送する際に、エア調整バルブの開 度や圧縮空気の圧力を変化させればインナ走行体21は 加速又は減速し、インナ走行体21の加速又は減速に伴 いアウタ走行体16も加速又は減速して走行する。従っ て、パイプ12内に導入する圧縮空気の量及び圧力を制 御することにより所望の速度で又は所望の位置までカメ ラ11を搬送させることができる。一方、カメラ11を パイプ12の基端に戻すときには、パイプ12の基端に 接続したエアホースに介装されたエア調整バルブを開い て圧縮空気を先端側からパイプ12内に導入する」これ によりインナ走行体21は基端に向って走行し、この走 行に伴い磁気吸引力によるアウタ走行体16の移動によ りカメラ11をパイプ12の基端に戻すことができる。 【0021】なお、上述した実施の形態ではアウタ走行 体16のアウタ磁性体17及びインナ走行体21のイン ナ磁性体23の双方が永久磁石である場合を示したが、 アウタ走行体16のアウタ磁性体17のみ、又はインナ 走行体21のインナ磁性体23のみを永久磁石にしても 良い。また、図8に示すように、アウタ走行体16のア ウク磁性体31に軟鉄などの強磁性体磁心を使用し、ア ウタ走行体16にバッテリ32と、このバッテリ32か らの電流によりアウタ走行体16のアウタ磁性体31を 磁化する図示しない電磁石と、アウタローラ16aの回 転により発電してバッテリ32を充電する発電機33と を取付けてもよい。

【0022】また、上述した実施の形態では支持部材13をパイプ12と一体的にパイプ12の全長にわたって形成したが、図示しないが支持部材13をパイプ12の一部に形成してもよい。この場合、支持部材13を少なくともパイプ12の両端に設け、支持部材13に接続用第2取付部13bを互いに連結することにより、複数のパイプ12を連結する場合にそのパイプ12の接合を確実にしてその接合部分における加圧流体の漏れを確実に防止することができる。更に、上述した実施の形態では加圧流体として圧縮空気を使用したが、加圧流体はインナ走行体を移動させることができる限り窒素ガス等の気体や、水、油等の液体を用いてもよい。【0023】

【発明の効果】以上述べたように、本発明によれば、カメラの撥送経路に沿って配置される非磁性材からなるパイプと、パイプに移動可能に嵌入し内面にアウタ磁性体を有しかつ外面にカメラが取付けられるアウタ走行体と、パイプに挿入されて加圧流体により移動可能に構成され外面にインナ磁性体を有するインナ走行体とを備え、磁性体の磁気吸引力によりインナ走行体の移動とともにアウタ走行体が移動するように構成したので、人間の立入不能で電動機を使えない場所であってもカメラを能率良く、安全かつ確実に搬送して内部観察や監視を行うことができる。

【0024】また、パイプが扁平部を有し、アウタ走行体及びインナ走行体が平坦面をそれぞれ有して嵌挿すれば、アウタ走行体及びインナ走行体がパイプに対して回転すること防止することができ、複数の同一断面形状のパイプを互いに連結して配置すれば、比較的長い搬送経路にパイプを配置することができる。この場合、パイプの外面及び支持部材にそれぞれ接続用取付部を設け、隣接する接続用取付部を互いに連結することにより複数のパイプを互いに連結すればその接合部分における加圧流体の漏れを防止することができる。また、パイプの外面に接続用取付部を設けた場合には、アウタ走行体の内面に全長にわたってその接続用取付部に嵌入可能な嵌入用凹溝を形成することにより、その接続用取付部がアウタ走行体の移動を妨げることはない。

【 O O 2 5 】更に、インナ走行体が、パイプの内面形状に相応する断面形状を有しかつパイプ内面を転動するインナローラが設けられた移動部材と、移動部材の両端部にそれぞれ設けられ外面がパイプの内面に接触して加圧

流体を遮断するシール部材とを備えれば、外面がパイプの内面に接触するシール部材が加圧流体による圧力を受け、移動部材に設けられたインナローラがパイプ内面を転動することにより、パイプに挿入されたインナ走行体をスムーズに移動させることができる。この結果、カメラが振動することを防止し、高速で移動する被写体に対してもカメラを能率良く、安全かつ確実に搬送してぶれのない明確かつ迫力のある撮影を行うことができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の加圧流体を利用したカメラ搬送装置の 正面図。

【図2】アウタ走行体及びインナ走行体がパイプに嵌挿された図1のA-A線断面図。

【図3】その支持部材を有するパイプの斜視図。

【図4】図3のB-B線断面図。

【図5】そのアウタ走行体の斜視図。

【図6】そのインナ走行体の分解斜視図。

【図7】そのパイプの接合部分における断面図。

【図8】バッテリと発電機が取付けられたアウタ走行体の斜視図。

【符号の説明】

10 カメラ搬送装置

11 カメラ

12 パイプ

12a 扁平部

12b 接続用凹溝

12c 環状凸部

12d 接続用第1取付部

12h 収容凹溝

13 支持部材

13b 接続用第2取付部

16 アウタ走行体

16a アウタローラ

16b 嵌入用凹溝

17 アウタ磁性体

18 磁力遮蔽板

21 インナ走行体

21a 移動部材

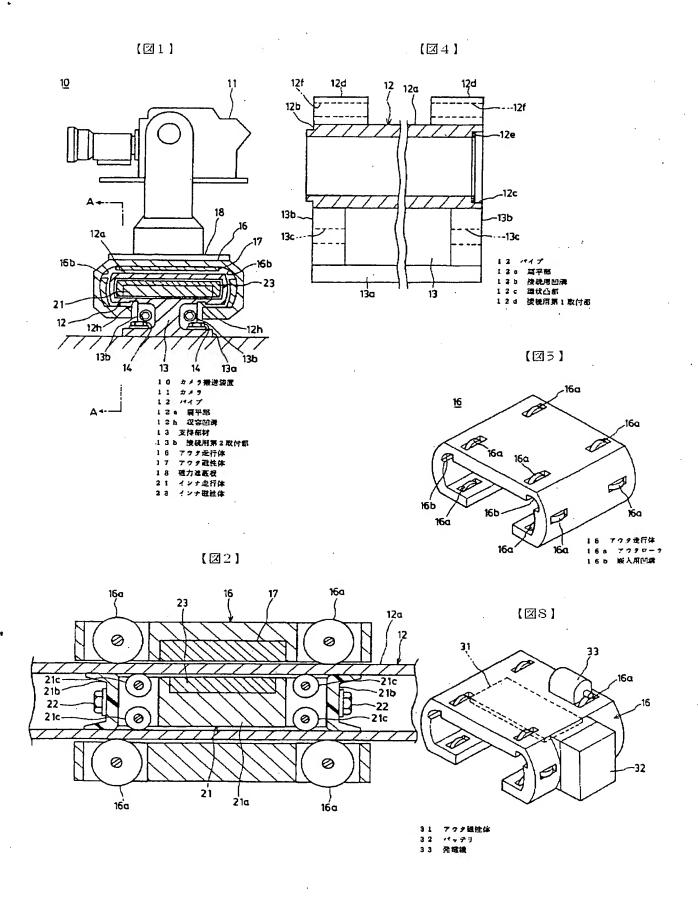
21b シール部材

21c インナローラ

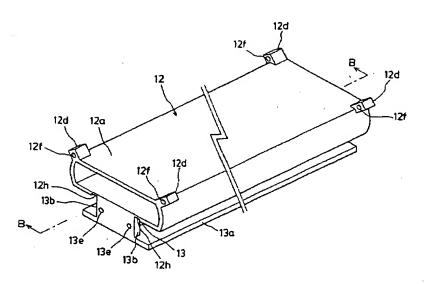
23 インナ磁性体

32 バッデリ

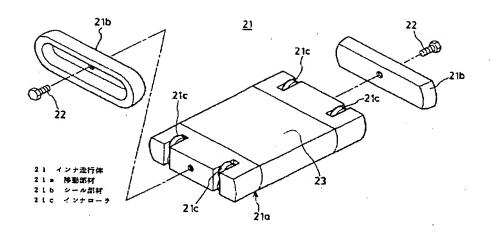
33 発電機



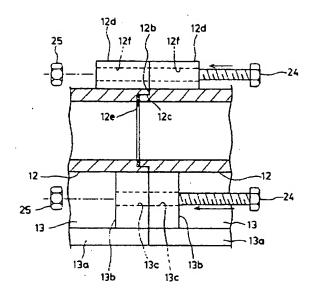
【図3】



【図6】



[図7]



			日本の ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	• 18	
	•	**			and the same of th
				· ·	
() ·	•			*	
			*		
				a *	
	* 1g	. *			
	÷		e e e e e e e e e e e e e e e e e e e		
* * * * * * * * * * * * * * * * * * *	* * *			*:	
		, .			
*		7 2			5
* **	: "				
det an					
0 * ,					*, ,
	,	egua e ()			
			· × × × ×	\$ W.	
			Angel Control		
		* .			
*					
, and the second second		* *			
				* .	
	* * * *			4	
	-8 1				
11.4					
		* 0 *			•,
	,			g-SE	
	*	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			. و
		(() · · · · · · · · · · · · · · · · ·			- 3. · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	,			* ***	*
	* *)		19	
*		•		· .	
* * * * * * * * * * * * * * * * * * * *				. *	
		•	<u> </u>		
				· Am ·	
	* *				

		- **			